

(13)



①9 BUNDESREPUBLIK
DEUTSCHLAND



DEUTSCHES
PATENTAMT

⑫ **Offenlegungsschrift**
⑩ **DE 41 38 479 A 1**

⑤1 Int. Cl.⁵:
H 02 K 7/00
B 41 F 13/00
B 41 F 33/14

②1 Aktenzeichen: P 41 38 479.2
②2 Anmeldetag: 22. 11. 91
④3 Offenlegungstag: 3. 6. 93

DE 41 38 479 A 1

⑦1 Anmelder:
Baumüller Nürnberg GmbH; Baumüller
Anlagen-Systemtechnik GmbH & Co., 8500
Nürnberg, DE

⑦4 Vertreter:
Matschkur, P., Dipl.-Phys., 8500 Nürnberg; Götz, G.,
Dipl.-Ing., Pat.-Anwälte, 8700 Würzburg

⑦2 Erfinder:
Antrag auf Teilnichtnennung
Götz, Fritz Rainer, Dr.-Ing., 8507 Oberasbach, DE

Prüfungsantrag gem. § 44 PatG ist gestellt

- ⑤4 Verfahren und Anordnung für einen Elektromotor zum Antrieb eines Drehkörpers, insbesondere des druckgebenden Zylinders einer Druckmaschine
- ⑤7 Druckmaschine, insbesondere Offsetmaschine, mit mehreren, für die Druckgebung zusammenwirkenden Zylindern, die dreh-, registerverstell- sowie aneinander anstellbar gelagert sind, indem die Zylinder mit je einem Elektromotor zur Bildung des Direktantriebs verbunden sind.

DE 41 38 479 A 1

Die Erfindung betrifft eine Anordnung eines Elektromotors zum Antrieb eines an einer Wandung drehgelagerten und bezüglich seiner Drehachse längs, schräg und/oder diagonal verstellbar geführten Drehkörpers, die vor allem in einer Druckmaschine, insbesondere Offsetmaschine, anwendbar ist. Darin stellen die mehreren, für die Druckgebung zusammenwirkenden Zylinder, die drehbar, bezüglich der Diagonal-, Seiten- und Umfangsregister verstellbar sowie aneinander anstellbar zur Bildung eines Papiereinzugs gelagert sind, die relevanten Drehkörper dar. Ferner betrifft die Erfindung ein Verfahren zum Positionieren solcher Drehkörper quer, schräg und/oder diagonal bezüglich deren Drehachse unter Verwendung dieser gegebenenfalls in einer Druckmaschine eingesetzten Anordnung.

Bekanntlich werden Druckwerke von Offsetmaschinen von einem Hauptantrieb angetrieben, der seine Antriebsleistung über eine mechanische Längswelle auf die Einzelaggregate der Druckmaschine verteilt. Die Druckwerke sind durch diese mechanische Längswelle derart miteinander verbunden und gekoppelt, daß auch deren Synchronlauf zueinander sichergestellt ist. Zur praktischen Realisierung ist allerdings ein komplexes mechanisches System mit einer Vielzahl unterschiedlicher Komponenten wie z. B. Getriebe, Kupplungen, Spindeln, Schlitten usw. notwendig. Die hieraus resultierenden Schwachpunkte wie Übertragungsfehler aufgrund Nachgiebigkeiten mechanischer Übertragungsglieder, Spiel und Reibungsumkehrspannen, Elastizitäten, zusätzliche große Trägheitsmassen sowie zahlreiche, niedriggelegene Eigenfrequenzen beeinträchtigen die Druckbildgüte und Registergenauigkeit des jeweiligen Druckwerks.

Deshalb sind Versuche bekannt, diese mechanische Längswelle zwischen den einzelnen Druckwerken durch eine "elektrische Längswelle" zu ersetzen: es wird jedem Druckwerk ein separater, elektromotorischer Antrieb zugeordnet. Um aber ohne mechanische Synchronisation gleichwohl den Gleichlauf der Druckwerke untereinander sicherzustellen, müssen die einzelnen Antriebe innerhalb eines gemeinsamen Regelungssystems koordiniert sein. Wegen des sehr komplexen inneren Aufbaus jedes Druckwerks sind jedoch sehr aufwendige und umfangreiche Regelalgorithmen notwendig. Vor allem durch die Vielzahl von Massen, Nachgiebigkeiten und Spielen in den mechanischen Übertragungsgliedern ist es der Regelungstechnik bisher nicht gelungen, ein solches Regelungssystem mit hinreichender Genauigkeit und Güte für den Synchronlauf von mehreren Druckwerken zu verwirklichen.

Es wird also das der Erfindung zugrundeliegende Problem aufgeworfen, eine Antriebsstruktur und -methodik zu schaffen, die einer Kontrolle durch ein einfach aufgebautes und betriebenes sowie zuverlässiges Regelungssystem zugänglich ist. Vor allem in der speziellen Anwendung in Druckmaschinen ergibt sich die Anforderung nach einer Antriebsanordnung bzw. einem Antriebsverfahren, das eine verlustlose Kopplung mit maximaler Kraftschlüssigkeit in Kraft- bzw. Drehmomentübertragungsrichtung zwischen den anzutreibenden Zylindern und der Druckmaschinenwandung über den elektrischen Motor ermöglicht.

Zur Lösung wird bei einer Druckmaschine mit den eingangs genannten Merkmalen erfindungsgemäß vorgeschlagen, daß die Zylinder mit je einem Elektromotor zur Bildung eines Direktantriebs verbunden sind. Mit

diesem elektrischen Direktantrieb kann für jeden Zylinder bzw. jede Druckwerkswalze ein spielfreier, trägheitsarmer und mechanisch steifer Antriebsstrang aufgebaut werden. Dies ergibt eine hohe Regeldynamik, so daß sich exakte Bahnführung, konstante Bahnspannung und gleichbleibende Farbgebung über die so ermöglichte, hochpräzise Registersteuerung und Druckanstellung erreichen lassen. Die relevanten Drehkörper (beispielsweise Platten- und Gummituch-Zylinder in einem Druckwerk) werden erfindungsgemäß direkt angetrieben, so daß die oben diskutierte Regelungsaufgabe bzw. die notwendigen Regelsysteme drastisch vereinfacht werden: die zu bewegenden Massen sind unter Ausschluß von Elastizitäten, Nachgiebigkeiten und Spielen direkt mit dem Rotor des antreibenden Elektromotors steif und fest verbunden. Dabei ist es zweckmäßig, auch den Stator des Elektromotors mit einer stationären Wandung, beispielsweise der Druckmaschinenwand, elastizitäts- und spielfrei zu verbinden.

Das erfindungsgemäße Konzept des Direktantriebs für jeden relevanten Drehkörper in der Druckmaschine eröffnet die Möglichkeit einer weiteren, vorteilhaften Ausbildung, nämlich den Elektromotor im Rahmen einer Steuerungskette oder eines geschlossenen Regelkreises zu betreiben und ihn dabei als Stellglied für die Dreh- oder Winkelstellung des Zylinders auszubilden; damit läßt sich z. B. eine geregelte Umfangsregisterstellung realisieren.

Ist der Stator nebst Motorgehäuse direkt an der Wandung ortsfest und steif fixiert, ist es vor allem bei Anwendungen in Druckmaschinen notwendig, daß der direkt angetriebene Zylinder und mithin auch der daran steif und dicht (mit möglichst kurzen Längen) angesetzte Rotor zur Realisierung von Druck-An- und Druck-Ab-Bewegungen sowie Diagonalregister-Verstellungen exzentrisch auslenkbar sind. Dem wird mit einer weiteren Ausbildung der Erfindung Rechnung getragen: beim Elektromotor sind Rotor und Stator zueinander mit einem solchen Abstand angeordnet und/oder derart verstellbar ausgebildet, daß der von diesen begrenzte Luftspalt sich ausreichend verändern und dabei entsprechende, exzentrische Auslenkungen auffangen kann. So können Verstellbewegungen des steifen Drehkörper-Rotor-Verbunds ausgeglichen werden, obgleich das Motorgehäuse mit Stator an der stationären Wandung steif und ortsfest angebracht ist. Diese Erfindungsausbildung läßt sich praktisch durch einen Elektromotor realisieren, bei dem der Rotor dem Stator gegenüberliegend angeordnet ist, ohne mit letzterem über Lager oder dergleichen verbunden zu sein.

Andererseits ist es denkbar, daß bei Drehkörper-/Rotor-Verstellbewegungen größeren Umfangs der Luftspalt sich nicht so ausreichend bemessen läßt, um diese ausgleichen zu können. Dem wird mit einer Ausbildung der Erfindung Rechnung getragen, bei der eine Nachführeinrichtung vorgesehen ist, die auf den Stator einwirkt und so ausgebildet ist, daß der Stator die Drehkörper-/Rotor-Verstellbewegungen, jedenfalls solange diese die Abmessungen des Luftspalts überschreiten, nachvollzieht. Die Nachführeinrichtung kann mehrere Funktionskomponenten umfassen: eine in Achsrichtung des Motors bzw. Zylinders gerichtete Linearführung, um den Stator an Seitenregister-Verstellungen des Zylinders anzupassen; eine bezüglich der Zylinder-/Motor-Achse radial auslenkende Exzenterführung, um den Stator auf Anstellbewegungen oder Diagonalregister-Verstellungen des Zylinders einzustellen, die — wie an sich bekannt — mittels exzentrischer Auslenkung der Zylinder

der/Rotor-Drehachse herbeigeführt werden. Dabei erscheint es notwendig, daß die Drehkörper-/Rotor- und andererseits die Stator-Exzenterführungen einander entsprechend, insbesondere zueinander kongruent, ausgebildet sind, um die Nachführung vor allem in Form sich deckender, exzentrischer Umlaufbahnen von Stator und Drehkörper/Rotor zu gewährleisten. Die Genauigkeit der Nachführung läßt sich dadurch fördern, daß beide Exzenterführungen durch eine gemeinsame, lösbare, vorzugsweise mechanische Verbindungseinrichtung miteinander gekoppelt und/oder synchronisiert sind.

Um eine stationäre, steife Abstützung des Stators an der Wandung zu erreichen, ist in weiterer Ausbildung der Erfindung eine Feststelleinrichtung vorgesehen, die mit der Nachführeinrichtung derart verbunden, insbesondere synchronisiert ist, daß sie nach Beendigung der aktiven Nachführung des Stators diesen relativ zur Wandung fixiert.

Zur axialen Linearverschiebung oder exzentrischen Auslenkung des Stators entsprechend den Drehkörper-/Rotor Verstellbewegungen ist es zweckmäßig, eine oder mehrere, gesonderte Bewegungseinrichtungen vorzusehen: z. B. einen an einer Exzenterbuchse, die den Stator fest umgibt, angreifenden Drehantrieb oder einen Linearantrieb, der am axial verschiebbar gelagerten Stator angreift, um jeweils den Stator zur Beibehaltung eines ausreichenden Luftspalts nachzuführen. Diese Nachführbewegungen lassen sich in ihrer Genauigkeit noch weiter verbessern, indem die genannten Dreh- oder Linearantriebe, die jeweils dem Stator einerseits und dem Drehkörper-/Rotor-Verbund andererseits zugeordnet sind, bei Registerverstellung oder Anstellbewegung miteinander gekoppelt und/oder synchronisiert sind.

Weitere Einzelheiten, Merkmale und Vorteile auf der Basis der Erfindung ergeben sich aus der nachfolgenden Beschreibung eines bevorzugten Ausführungsbeispiels der Erfindung und anhand der Zeichnungen. Diese zeigen mit jeweils schematischer Darstellung in

Fig. 1 eine Übersicht über die Anlage einer Offsetmaschine.

Fig. 2 vergrößert einen Ausschnitt 11 der Fig. 1 mit einer Seitenansicht von der Lage der anzutreibenden Zylinder eines Druckwerks.

Fig. 3 eine Vorderansicht auf die Druckwerkszylinder gemäß Richtung III in Fig. 2.

Fig. 4 eine Draufsicht auf die Druckwerkszylinder gemäß Richtung IV in Fig. 3.

Fig. 5 eine Fig. 2 entsprechende Seitenansicht der verstellten Zylinder mit Andeutung der Zylinder-Freiheitsgrade.

Fig. 6 vergrößert den Ausschnitt VI in Fig. 5.

Fig. 7 im axialen bzw. Längsschnitt die Anbringung des Elektromotors an Druckwerkszylinder und Wandung.

Fig. 8 eine Richtungspfeil VIII in Fig. 7 entsprechende Stirnansicht und

Fig. 9 eine Richtungspfeil IX in Fig. 7 entsprechende Stirnansicht.

Gemäß Fig. 1 besteht eine an sich bekannte Offsetdruckanlage (in der Reihenfolge von links nach rechts) aus einem Rollenträger 1, einem Einzugwerk 2, mehreren, hintereinander angeordneten Druckwerken 3a, 3b, 3c und 3d, einem Trockner 4, einer Kühlpattie 5 und einem Falzapparat 6. Gemäß bisherigem Stand der Technik sind die Druckwerke 3a—3d, die Kühlpattie 5 und der Falzapparat 6 von einer gemeinsamen, mecha-

nischen Längswelle 7 und einem zugehörigen Antriebsaggregat 8 mit Kupplung 9 angetrieben und synchronisiert. Ein Ziel der Erfindung, von der das Ausführungsbeispiel in den Fig. 7—9 dargestellt ist, besteht darin, diese mechanische Längswelle 7 zu ersetzen.

In Fig. 2 ist die Lage der anzutreibenden Zylinder eines an sich bekannten Offsetmaschinen-Druckwerks veranschaulicht: in vertikaler Reihenfolge von oben nach unten ist ein Plattenzylinder D1, auf den die Druckplatte gespannt ist, darunter ein Gummituchzylinder D2, auf den das Gummituch gespannt ist, darunter ein weiterer Plattenzylinder D3 und darunter ein weiterer Plattenzylinder D4 angeordnet. Die beiden oberen Platten- und Gummituchzylinder D1, D2 bilden drucktechnisch die (obere) Schöndruckseite, die beiden unteren Gummituch- und Plattenzylinder D3, D4 drucktechnisch die (untere) Widerdruckseite.

Gemäß Fig. 3—5 ist die Lage der Zylinder D1—D4 zueinander etwas verändert dargestellt, daß sie sowohl in Vorder- bzw. Frontansicht (Fig. 3) als auch in Draufsicht (Fig. 4) einander teilweise überdecken. Die in der Druckwerkswandung H gelagerten Plattenzylinder D1, D4 und Gummituchzylinder D2, D3 sind mit folgenden Freiheitsgraden versehen: Um die Lage des Druckbildes quer zur Laufrichtung des Papiers P beeinflussen zu können, sind vor allem die Plattenzylinder D1, D4 in Längsrichtung U, also parallel zu ihrer Mittelachse, verstellbar gelagert. Diese Richtungsverstellung wird in der Drucktechnik "Verstellung der Seitenregister" genannt. Um die Lage des Druckbildes um eine Achse senkrecht zur Zylinder-Mittel/Längs-Achse drehen zu können, werden die Plattenzylinder D1, D4 jeweils an ihren Enden in Querrichtung R verstellt. Diese Bewegungsart wird "Verstellen der Diagonalregister" genannt.

Vor dem eigentlichen Druckvorgang ist das zu bedruckende Papier P zunächst zwischen die Gummituchzylinder D2, D3 einzuziehen. Zu diesem Zweck wird es in Papierlaufrichtung zwischen den Gummituchzylindern D2, D3 hindurchgeführt. Diese Zylinder sind bei diesem Vorgang des Papiereinziehens zunächst voneinander getrennt, so daß sie einen gemeinsamen Einzugs spalt begrenzen. Ist die Offsetmaschine betriebsbereit, werden den Gummituchzylindern D2, D3 jeweils eine Anstellbewegung w erteilt, so daß sie zusammengefahren werden und sich gegeneinanderpressen. Im Zuge der Anstellbewegung W werden die Gummituchzylinder D 2, D3 auch gegen die Plattenzylinder D1, D4 gedrückt. Diese Stellung ist in Fig. 2 dargestellt und wird in der Drucktechnik als "Druck-An" bezeichnet.

Aus Fig. 6 geht der Freiheitsgrad zur Beeinflussung der Lage des Druckbildes in Laufrichtung des Papiers P hervor: die Winkelposition S bzw. T des Plattenzylinders D1 bzw. Gummituchzylinders D2 muß entsprechend verändert werden, was erfindungsgemäß mit einem Elektromotor in Anordnung zum Direktantrieb (vgl. Fig. 7—9) erfolgen kann.

Entsprechendes gilt für die (in Fig. 6 nicht dargestellten) Zylinder D4, D3. Mittels Spankanälen 11 kann, wie an sich bekannt, die Druckplatte oder das Gummituch auf dem jeweiligen Zylinder D1, D2 angeordnet werden.

Gemäß Fig. 7—9 ist auf der Antriebswelle E eines der vier oben genannten Zylinder D1, D2, D3, D4 die Rotorhülse Z des Rotorpakets F eines elektrischen Antriebsmotors unmittelbar und ortsfest fixiert. Die Rotorhülse Z bildet zusammen mit dem Rotorpaket F den Rotor des Elektromotors. Die Antriebswelle E, direkt umgeben von einem Kugellager 21, ist in der Wandung H drehbar gelagert. Das Kugellager 21 ist unmittelbar von

einer Exzenterbuchse A umfaßt, welche über ein weiteres Kugellager 22 mit der Druckwerkswand H verbunden ist. Infolgedessen kann sich die Antriebswelle E relativ sowohl zur Druckwerkswandung H als auch zur Exzenterbuchse A um ihre Drehachse Y drehen. Wird die Exzenterbuchse A über einen (nicht gezeichneten, weil an sich bekannten) Drehantrieb, beispielsweise ein Hebelgestänge oder eine Verzahnung, rotiert, entsteht eine tangential an der Exzenterbuchse A angreifende Kraft IW oder IR. Diese Kraft setzt sich über das erste, innere Kugellager 21 in eine radial ausgelenkte, exzentrische Umlaufbahn W bzw. R der Drehachse Y der Antriebswelle E des jeweiligen Zylinders D1, D2, D3 oder D4 um. Dies beruht darauf, daß die Exzenterbuchse A an ihrer Innenseite mit dem Außenring des ersten, inneren Kugellagers 21 und an ihrer Außenseite mit dem Innenring des zweiten, äußeren Kugellagers 22 jeweils ortsfest verbunden ist. Der Innenring des ersten Kugellagers 21 sitzt ortsfest auf der Antriebswelle E, während der Außenring des zweiten Kugellagers 22 an der Wandung H unbeweglich fixiert ist. Mit dieser Exzenterbuchsen-Lageranordnung 21, 22, A läßt sich eine Übertragung der vom Drehantrieb erzeugten, tangentialen Kraft IW bzw. IR von der Exzenterbuchse A auf die Gummituchzylinder D2, D3 bzw. die Plattenzylinder D1, D4 bewirken: die Drehachse Y des jeweiligen Zylinders beschreibt dank der Anstellbewegungsbahn W (bei den Gummituchzylindern D2, D3) bzw. die Diagonalregister-Verstellungsbahn R (bei den Plattenzylindern D1, D4). In der Ansicht der Fig. 8 sind diese radial-exzentrischen Auslenkungen W/R der Antriebswelle E veranschaulicht.

Gemäß Fig. 7 sind an der Außenseite der Wandung H im Bereich von deren Aussparung für die Antriebswelle E, die Exzenterbuchse A und die beiden Lager 21, 22 zwei Brückenvorsprünge K jeweils mit L-artigem Profil fest angesetzt, dergestalt, daß die jeweiligen, kürzeren L-Schenkel einander fluchtend zugewandt sind. Von deren gegenüberliegenden Seiten ist der Außenring eines weiteren, dritten Kugellagers 23 ortsfest eingeklemmt. Dessen Innenring umfaßt ebenfalls ortsfest eine zweite Exzenterbuchse B, deren ringförmige Innenseite auf der Statorhülse N aufgesetzt und daran ortsfest bzw. steif fixiert ist. Mithin entspricht diese Anordnung und Lagerung des von der Statorhülse eingefassten Statorpakets G etwa der des Rotorpakets F bzw. der damit ortsfesten Antriebswelle E, wenn auch mit der Ausnahme, daß der Stator G, N des Elektromotors zwar gegenüber der Wandung H bzw. dessen Brückenansatz K, nicht aber gegenüber der zweiten Exzenterbuchse B verdrehbar ist. Infolgedessen ist die in Fig. 9 veranschaulichte Möglichkeit gegeben, den Stator G, N etwaigen Anstellbewegungen W oder Diagonalregister-Verstellbewegungen R des jeweiligen Zylinders D1—D4 nachzuführen. Da sich die beiden Exzenterbuchsen A, B bei bestimmter Winkelstellung in ihren Außendurchmessern decken und deren jeweilige, äußere Kugellager 22, 23 in ebenfalls miteinander kongruenten Kreisringprofilen ausgebildet und angeordnet sind, ist gemäß Fig. 9 für den Stator G, N sogar eine mit den Bewegungen W/R des Rotors F, Z sich vollständig deckende bzw. übereinstimmende Nachführung möglich, wenn mittels des genannten oder eines weiteren Drehantriebs (Verzahnung oder Hebelgestänge) auf die zweite Exzenterbuchse B dieselbe Tangentialkraft IW bzw. IR ausgeübt wird. Sind gemäß Fig. 7 die beiden Exzenterbuchsen A, B in der Drehstellung, in der sie sich mit ihren Außendurchmessern axial gesehen decken (vgl. oben), mittels einer me-

chanisch lösbaren Verbindungseinrichtung Q starr aneinandergeschlossen, ist keine weitere Dreheinrichtung speziell für die Exzenterbuchse B erforderlich.

Nachdem der Stator G, N die Zylinder-/Rotorbewegungen W/R nachvollzogen hat, ist seine ortsfeste und steife Abstützung gegenüber der Wandung H bzw. deren Brückenansatz K notwendig. Hierzu sind Blockierklötze C um die Stator-Exzenterbuchse B herum, vorzugsweise diametral gegenüberliegend, angeordnet. Deren der Exzenterbuchse B zugewandte (Innen-)Seiten sind nach Art von Bremsbacken derart konkav gewölbt, daß sie die Exzenterbuchse B von außen formschlüssig umfassen und mithin deren Drehung im Lager 23 um die Achse Y blockieren können. Das Betätigen oder Lösen der Blockierung der Exzenterbuchse B erfolgt, indem den Blockierklötzen C eine Verschiebewegung M nach radial innen (Arretieren des Stators E gegenüber der Wandung H) oder nach außen (Lösen dieser Arretierung) erteilt wird.

In Fig. 7 ist schließlich noch die Seitenregister-Verstellbewegung U für den jeweiligen Zylinder D1—D4 nebst starr daran befestigtem Rotor F, Z angedeutet, die zugehörige Linearführung, gegebenenfalls mit Linearantrieb, ist jedoch der Übersichtlichkeit halber nicht gezeichnet.

Im Rahmen der Erfindung wäre dann auch eine Nachführung des Stators G der Seitenregister-Verstellbewegung U ebenfalls mittels Linearführung und -antrieb denkbar.

Eine Stator-Nachführung der Bewegung des jeweiligen Zylinders D1—D4 ist vor allem dann angebracht, wenn die Anstellbewegung W eines der Gummituchzylinder D2, D3 oder die Diagonalregister-Verstellung R eines der Plattenzylinder D1, D4 zu groß ist, als daß noch ein Ausgleich über den Luftspalt L zwischen Rotorpaket F und Statorpaket G möglich wäre. Die Nachführung läßt sich dann mit folgenden Verfahrensschritten realisieren. Nachdem die beiden Exzenterbuchsen A, B in eine Drehstellung gebracht sind, in der ihre beiden Außenprofile bzw. Außenradien sich decken, werden sie mittels der Verbindungseinrichtung Q parallel zur Achsrichtung starr aneinandergeschlossen. Dann wird an wenigstens einer der beiden Buchsen A, B mittels des genannten Drehantriebs (Hebelgestänge oder Verzahnung) eine Tangentialkraft IW oder IR in Angriff gebracht und gleichzeitig die Arretierung des Stators G, N bezüglich des Brückenansatzes K gelöst, indem die Blockierklötze C in Schieberichtung M radial nach außen bewegt werden. Dann kann auch der Stator G, N bezüglich der Rotor-Drehachse Y eine exzentrische Umlaufbahn beschreiben, wenn über die Verbindungseinrichtung Q (z. B. Kupplung oder Mitnehmer) die Exzenterbuchse B bewegungsschlüssig mit der Exzenterbuchse A rotiert wird. Sind beispielsweise die Zylinder D2, D3 entsprechend der Anstellbewegung W eingeschwenkt, d. h. die Druck-An-Funktion ist erfolgt, oder ist die Diagonalregister-Verstellung R vervollständigt, wird die mechanische Verbindungseinrichtung Q gelöst, und es wirkt über die Exzenterbuchse A weiterhin die Anpreßkraft IW bzw.

Diagonalregister-Verstellkraft IR auf den jeweiligen Zylinder. Gleichzeitig wird den Blockierklötzen C eine Verschiebung M radial nach innen erteilt, wobei sie die Exzenterbuchse B so festklemmen, daß diese nicht mehr rotierbar ist. Dabei entsteht eine starre und ortsfeste Verbindung der Exzenterbuchse B mit dem Brückenansatz K und der Druckwerkswandung H. So ist beispielsweise bei Druck-An-Stellung der Stator G spiel- und

elastizitätsfrei gegen die Druckwerkswandung H abgestützt, wohingegen der Rotor F durch die beiden inneren und äußeren Kugellager 21, 22 spiel- und elastizitätsbehaftet mit der Druckwerkswand verbunden ist. Sämtliche Toleranzen durch Lagerspiele der beiden Kugellager 21, 22 sowie elastische Verformungen und Verlagerungen durch die noch anstehende Anstellkraft IW können bei fest arretiertem Stator G durch den Luftspalt des Elektromotors ausgeglichen werden. Dieser Effekt ist noch dadurch gefördert, daß der Elektromotor keine eigene Lagerung direkt zwischen Stator und Rotor besitzt. Mithin ist eine axiale und radiale Verschiebung von Stator zu Rotor nicht behindert, sondern grundsätzlich in begrenztem Umfang möglich. Die axiale Verschiebungsmöglichkeit längs des Luftspalts L kann vorteilhaft für die Seitenregister-Verstellung U ausgenützt werden.

Die Umfangsregister-Verstellung S, T (vgl. Fig. 6) läßt sich im Rahmen des erfindungsgemäßen Direktantriebs leicht durch eine Winkelregelung der Einzelantriebe bewerkstelligen.

Nach alledem kann aufgrund der Erfindung für alle Bewegungen und Verstellungen der Zylinder D1—D4 (wie Anstellbewegung W, Diagonalregister-Verstellung Seitenregister-Verstellung U und Umfangsregister-Verstellung S, T) das Prinzip der direkten, steifen Anbindung des Rotors an den Zylinder und des Stators an die Druckwerkswand verwirklicht werden. Die noch erforderlichen Beweglichkeiten bzw. Beweglichkeitstoleranzen lassen sich über den Motor-Luftspalt axial und/oder radial ausgleichen.

Im Rahmen der Erfindung sind elektrische Antriebsmotoren der Ausführung mit Zylinderläufer und damit mit Radialfeld und der Ausführung mit Scheibenläufer und damit mit Axialfeld einsetzbar. Neben der eigentlichen Antriebsrotation ist die Leichtigkeit der Verschiebung bzw. Veränderung des Luftspalts bei Zylinderläufern eher in Axialrichtung und bei Scheibenläufern eher in Radialrichtung gegeben, weil hier der Luftspalt in Feldrichtung nicht verändert wird. Verschiebungen von Läufers bzw. Rotor zu Stator in Feldrichtung sollten eher von kleinerem Ausmaß sein und können gegebenenfalls durch das oben erläuterte Nachführen der Hauptbewegung für den Stator auf das Ausmaß von Beweglichkeitstoleranzen reduziert werden.

Patentansprüche

1. Druckmaschine, insbesondere Offsetmaschine, mit mehreren für die Druckgebung zusammenwirkenden Zylindern (D1—D4), die dreh-, register-verstell- sowie aneinander anstellbar (R, S, T, U, W) gelagert sind, **dadurch gekennzeichnet**, daß die Zylinder (D1—D4) mit je einem Elektromotor (F, G) zur Bildung eines Direktantriebs (E) verbunden sind.
2. Druckmaschine nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß der Elektromotor (F, G) im Rahmen einer Steuerungskette oder eines Regelkreises für die Umfangsregisterverstellung als Stellglied für die Dreh- oder Winkelstellung (S, T) des Zylinders (D1, D2, D3, D4) ausgebildet ist.
3. Druckmaschine nach Anspruch 1 oder 2, mit einem oder mehreren Druckwerken (3a—3d), an deren jeweiliger Wandung (H) die Zylinder (D1—D4) stellbar (R, S, T, U, W) gelagert und geführt sind, **dadurch gekennzeichnet**, daß vom Elektromotor (F, G) der Stator (G) an der Druckwerkswandung (H),

und der Rotor (F) an der Antriebswelle (E) des Zylinders (D1, D2, D3, D4) unmittelbar und steif fixiert sind.

4. Anordnung eines Elektromotors (F, G) zum Antrieb eines an einer Wandung (H) drehgelagerten (S, T) und bezüglich seiner Drehachse (Y) längs-, schräg, quer- und/oder diagonal (R, U, W) verstellbar geführten Drehkörpers, insbesondere eines Zylinders (D1, D2, D3, D4) der Druckmaschine nach einem der vorangehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß vom Elektromotor (F, G) der Rotor (F) mit dem Drehkörper (D1, D2, D3, D4) zu dessen Direktantrieb (E) steif und ortsfest verbunden, und der Stator (G) an der Wandung (H) steif und ortsfest abgestützt sind.

5. Anordnung nach Anspruch 4, dadurch gekennzeichnet, daß die Wandung (H) einen ortsfest angebrachten, vorzugsweise brückenartigen und/oder L-förmigen Ansatz (K) aufweist, an dem der Stator (G) angebracht ist.

6. Anordnung nach Anspruch 4 oder 5, dadurch gekennzeichnet, daß der Rotor (F) in der Wandung (H) drehgelagert (21, 22), und dabei seine Drehachse (Y) exzentrisch ausgelenkt (A) geführt ist.

7. Anordnung nach Anspruch 4, 5 oder 6, dadurch gekennzeichnet, daß beim Elektromotor (F, G) Rotor (F) und Stator (G) zueinander mit einem solchen Abstand angeordnet und/oder derart verstellbar ausgebildet sind, daß der von diesen begrenzte Luftspalt (L) zum Ausgleich der Drehkörper/Rotor-Verstellbewegungen (R, U, W) veränderbar ist.

8. Anordnung nach Anspruch 7, dadurch gekennzeichnet, daß beim Elektromotor (F, G) der Rotor (F) ohne Lagerung am oder gegenüber dem Stator (G) angeordnet ist.

9. Anordnung nach Anspruch 4, 5, 6, 7 oder 8, gekennzeichnet durch eine auf den Stator (G) einwirkende Nachführeinrichtung (B, 23) dergestalt, daß er die Drehkörper/Rotor-Verstellbewegungen (R, U, W) entsprechend nachvollzieht.

10. Anordnung nach Anspruch 6 und 9, dadurch gekennzeichnet, daß die Nachführeinrichtung (B, 23) für den Stator eine in oder an der Wandung oder gegebenenfalls deren Ansatz angebrachte axiale Linearführung und/oder radial auslenkende Exzenterführung aufweist, die der Drehkörper/Rotor-Exzenterführung (A, 22) entspricht.

11. Anordnung nach Anspruch 10, dadurch gekennzeichnet, daß beide Exzenterführungen (A, 22; B, 23) zueinander kongruent angeordnet und/oder zur Herbeiführung sich deckender Umlaufbahnen (W, R) ausgebildet sind.

12. Anordnung nach Anspruch 10 oder 11, dadurch gekennzeichnet, daß beide Exzenterführungen (A, 22; B, 23) durch eine lösbare, vorzugsweise mechanische Verbindungseinrichtung (Q) miteinander gekoppelt und/oder synchronisiert sind.

13. Anordnung nach Anspruch 10, 11 oder 12, gekennzeichnet durch eine mit der Nachführeinrichtung (B, 23) in Wirkungsverbindung stehende Feststelleinrichtung (C) zum Arretieren und/oder zur steifen Anbindung des Stators (G) bezüglich der Wandung (H) und/oder deren Ansatzes (K).

14. Anordnung nach Anspruch 10, 11, 12 oder 13, dadurch gekennzeichnet, daß wenigstens die Stator-Exzenterführung (B, 23) als Exzenterbuchse (B) ausgeführt ist, die — von einem entsprechend exzentrischen Kugellager (23) umgeben — in die

Wandung (H) eingelassen ist und den Stator (G) ortsfest umfaßt.

15. Anordnung nach Anspruch 13 und 14, dadurch gekennzeichnet, daß die Stator-Feststelleinrichtung (C) einen oder mehrere Blockierkörper aufweist, die zum Verstellen (M) und zur formschlüssigen Anlage an freie, vorzugsweise diametral entgegengesetzte Außenseiten der Exzenterbuchse (B) ausgebildet sind.

16. Anordnung nach Anspruch 14 oder 15, gekennzeichnet durch einen an einer oder mehreren Exzenterbuchsen (A, B) angreifenden Drehantrieb und/oder einen am axial verschiebbar gelagerten Stator angreifenden Linearantrieb.

17. Anordnung nach Anspruch 16, gekennzeichnet durch der Stator-Exzenterbuchse (B) und der Drehkörper/Rotor-Exzenterbuchse (A) zugeordnete Drehantriebe und/oder dem Stator (G) und dem Drehkörper/Rotor-Verbund (D1, D2, D3, D4; F) zugeordnete Linearantriebe, die miteinander gekoppelt und/oder synchronisiert sind.

18. Verfahren zum Positionieren eines Drehkörpers (D1, D2, D3, D4) quer, schräg und/oder diagonal bezüglich seiner Drehachse (Y) mit der Anordnung nach einem der Ansprüche 4

— 17 jeweils mit Ansprüche 9 und 13, dadurch gekennzeichnet, daß vor dem Verstellen (R, W) des Drehkörpers (D1, D2, D3, D4) die Arretierung (C) des Stators (G) bezüglich der Wandung (H) gelöst (M), der Stator (G) der Verstellbahn (R, W) des steifen Rotor-Drehkörper-Verbunds (D1, D2, D3, D4; F) nachgeführt und dann wieder arretiert (M) und/oder steif und ortsfest an der Wandung (H) abgestützt wird.

19. Verfahren nach Anspruch 18 mit der Anordnung nach Anspruch 12, dadurch gekennzeichnet, daß während des Stator-Nachführvorgangs die Stator-Exzenterführung (B) und die Drehkörper/Rotor-Exzenterführung (A) miteinander verbunden, gekoppelt und/oder synchronisiert (Q) werden.

20. Verfahren nach Anspruch 19, dadurch gekennzeichnet, daß die beiden Exzenterbuchsen (A, B) vor deren Verbinden, Koppeln oder Synchronisieren (Q) zueinander kongruent und/oder zur Herbeiführung sich deckender Umlaufbahnen ausgerichtet werden.

Hierzu 3 Seite(n) Zeichnungen

- Leerseite -

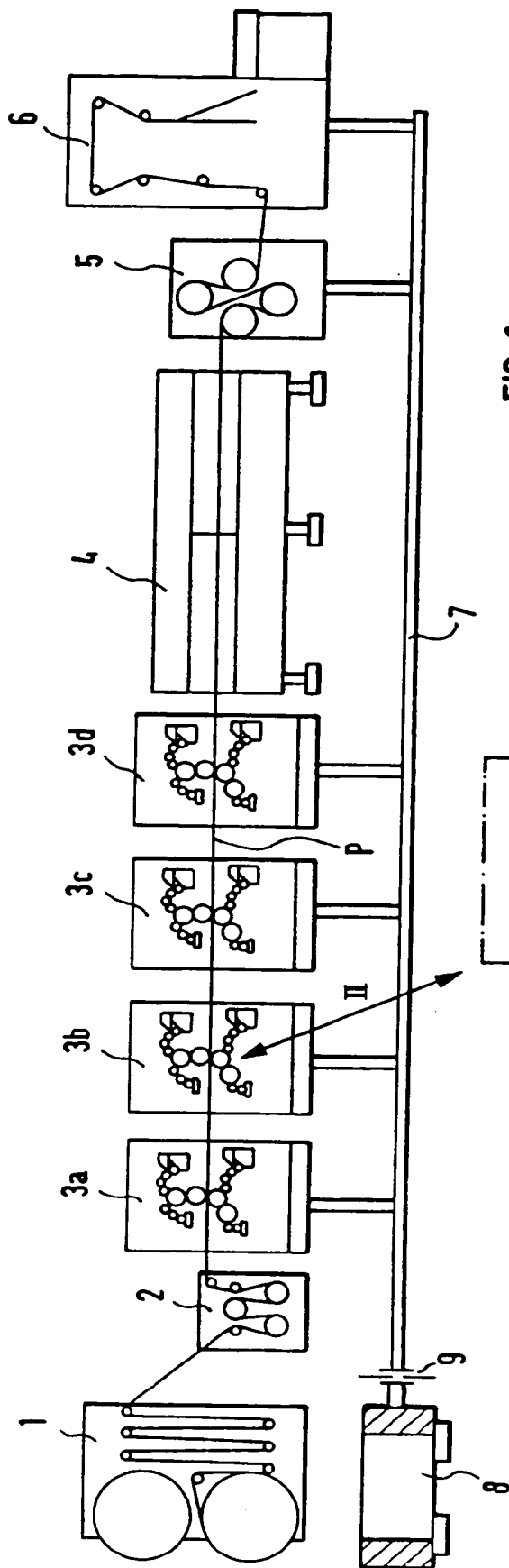


FIG. 1

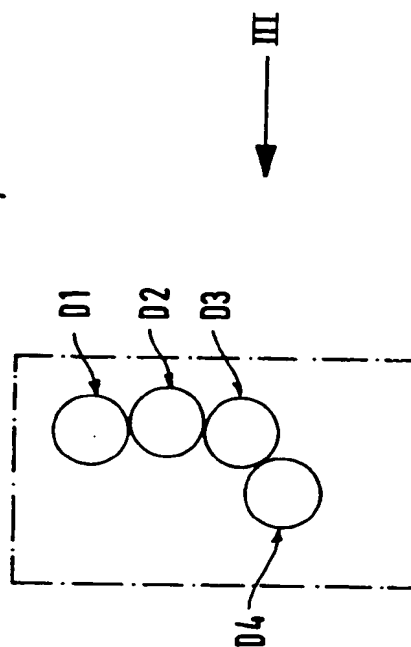


FIG. 2

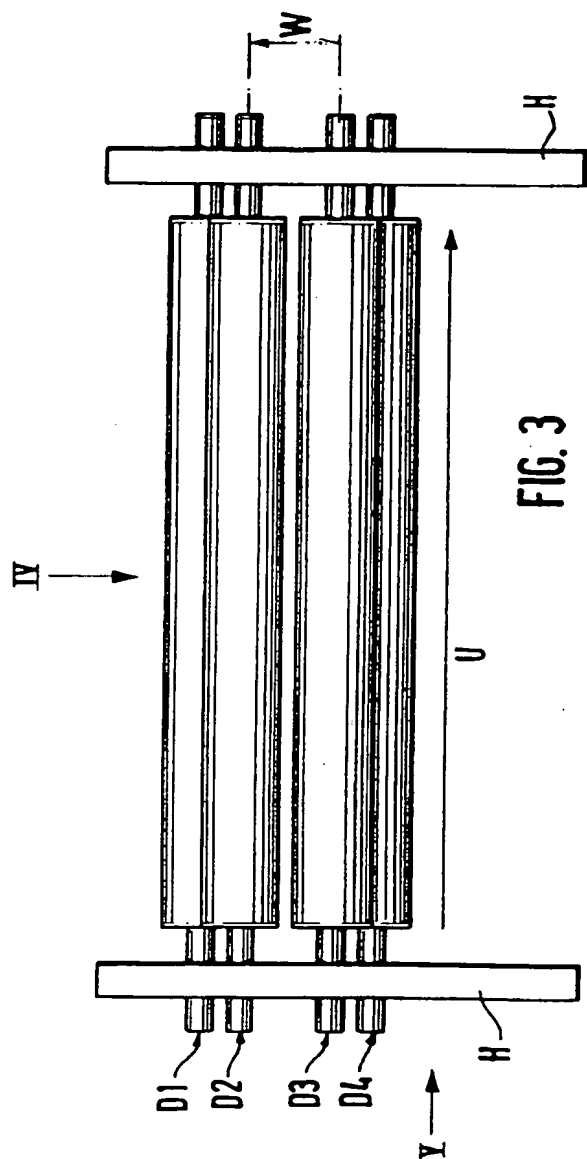


FIG. 3

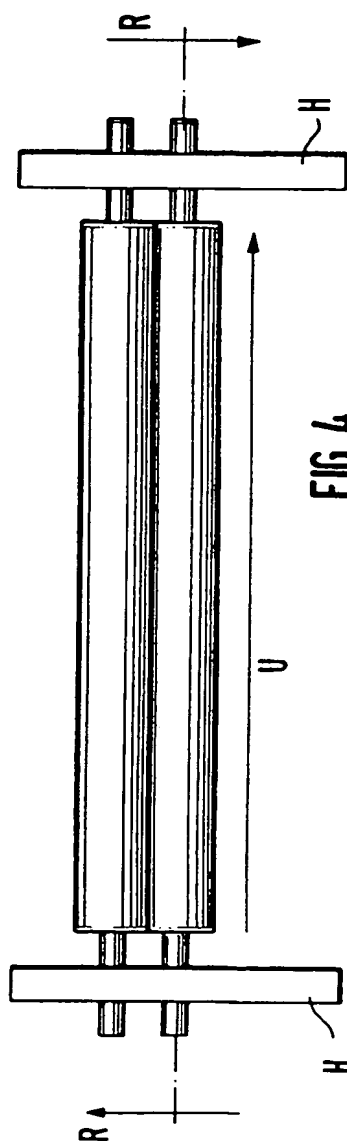


FIG. 4

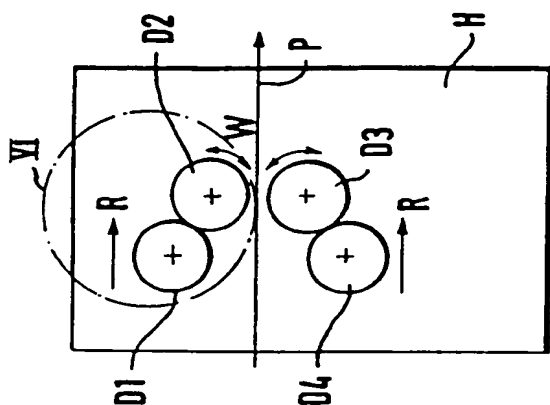


FIG. 5

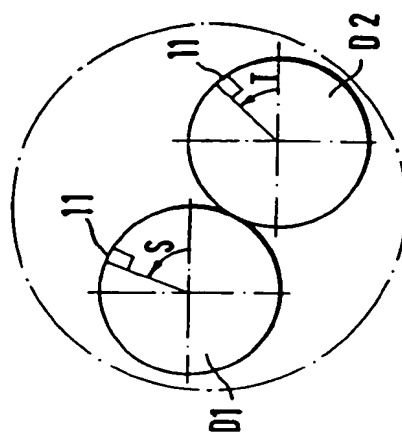


FIG. 6

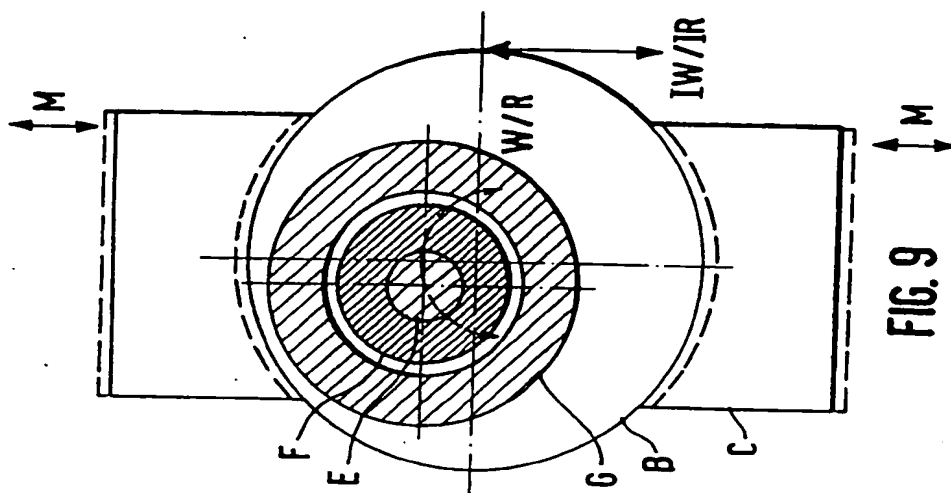


FIG. 9

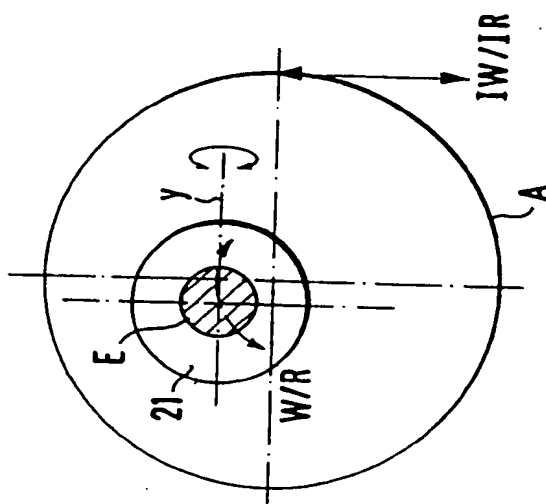


FIG. 8

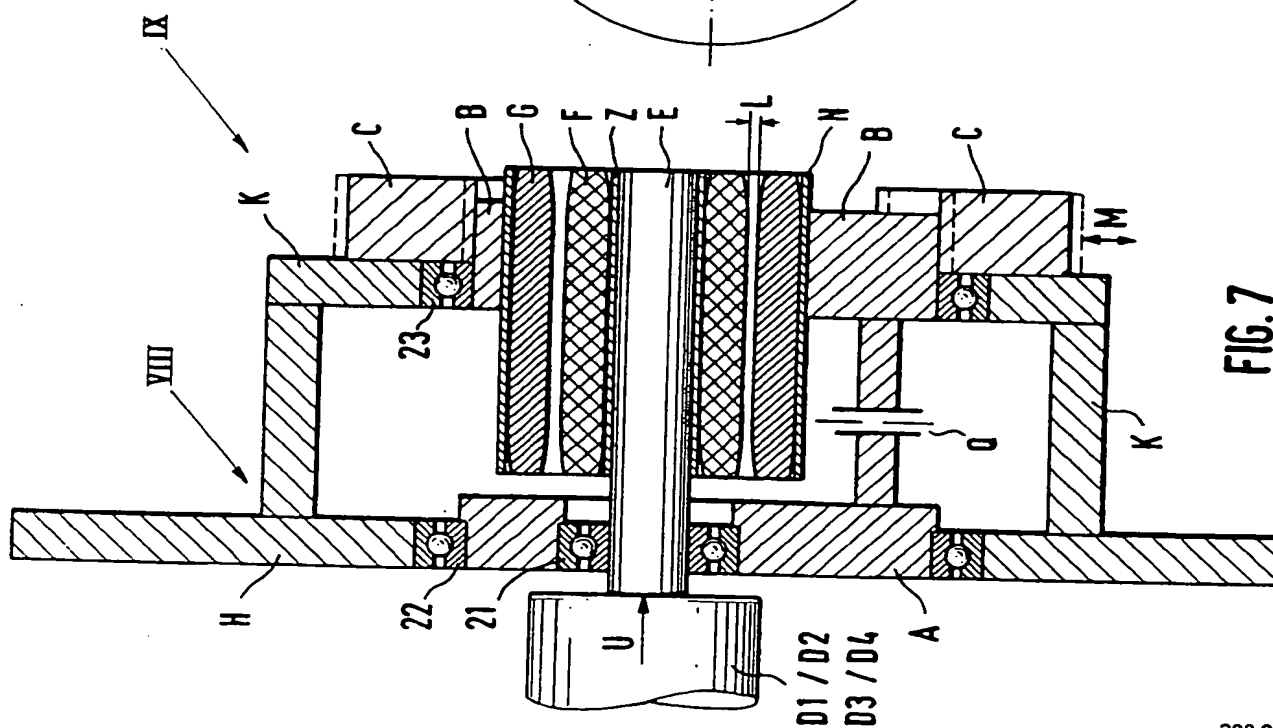


FIG. 7